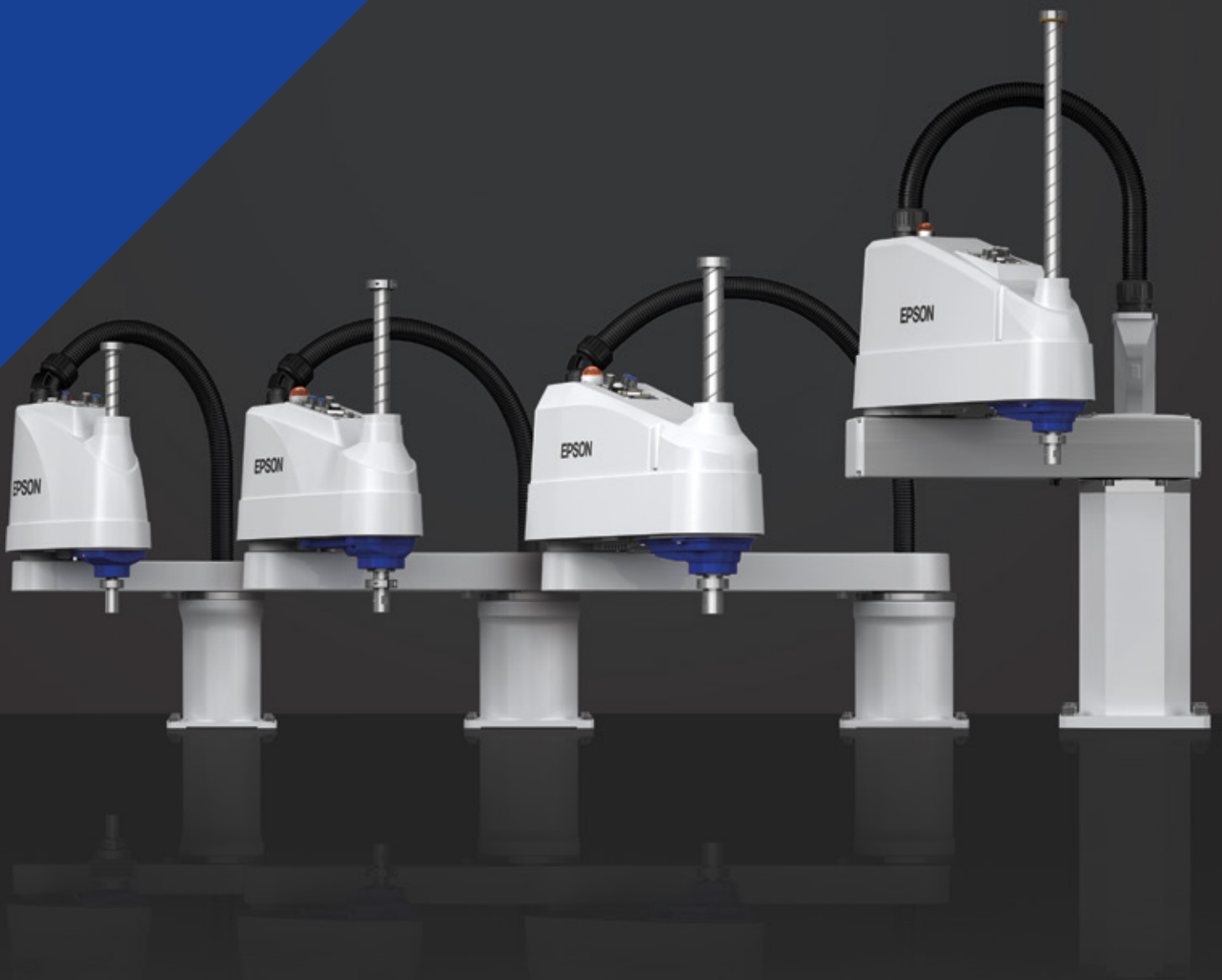


Serie LS-B

Soluciones de fábrica asequibles de alto rendimiento



Valor y rendimiento

La serie LS-B de Epson es potente y asequible gracias a su rendimiento y sus bajos costes operativos y de adquisición.

El robot de 4 ejes LS-B de Epson (que incluye un controlador) se ha diseñado para funcionar en entornos que normalmente estaban reservados para sistemas lineales u otras máquinas menos flexibles.

Ventajas principales

Unidad de motor sin batería

Ahorro de espacio y energía

Nuevo diseño de la parte superior del brazo

Cable de cámara incorporado

Altura del cable reducida



Unidad de motor sin batería

Minimiza el tiempo de inactividad y reduce el coste de propiedad general.

Conector de cámara incorporado

Todo se integra con un conector de Ethernet RJ45 para una configuración del sistema con fácil visualización.

Diseño de la parte superior del brazo fácil de usar

Los orificios de tornillos y un puerto Ethernet extra facilitan el montaje del equipo de la parte superior del brazo y permiten ahorrar tiempo. Todo está separado para facilitar el acceso.

Altura del cable reducida

El diseño compacto ahorra espacio y reduce el tamaño de los cables: resulta ideal para diseños de celda de trabajo difíciles de alcanzar.



La gama

Serie LS-B de Epson avanzada

Precisión garantizada. Los cuatro modelos LS-B pueden variar en capacidad de carga y gama. Cada robot también está disponible en una versión de sala limpia.

Incluye:

Robot Epson y controlador

1 CD con el programa RC+ Epson que incluye un simulador

2 conjuntos de soporte de montaje para el controlador de robot RC90

1 conjunto de cables de señal y de alimentación de 3 m

1 enchufe de parada de emergencia

1 enchufe de E/S estándar

1 conjunto de enchufes para que los usuarios instalen los cables

1 disco de copia de seguridad para el controlador de robot RC90

1 cable de programación USB (RC90)

Manuales de usuario en CD

1 manual de instalación y seguridad



Robot LS3-B SCARA

Carga útil: 3 kg

Rango: 400 mm

Versión estándar o versión de sala limpia



Robot LS6-B SCARA

Carga útil: 6 kg

Rango: 500 mm, 600 mm y 700 mm

Versión estándar o versión de sala limpia

Extras opcionales:

Cable de alimentación y de señal ampliado (5 m/10 m)

Adaptador de herramientas para una fácil instalación de los efectores finales



Robot LS10-B SCARA

Carga útil: 10 kg

Rango: 600 mm, 700 mm y 800 mm

Versión estándar o versión de sala limpia



Robot LS20-B SCARA

Carga útil: 20 kg

Rango: 800 mm y 1000 mm

Versión estándar o versión de sala limpia

Especificaciones técnicas



Nombre del modelo		LS3-B
Número de modelo		LS3-B401S (LS3-B401C)
Longitud del brazo (J1+J2) mm		400
Carga útil*1	Nominal (kg)	1
	Máx. (kg)	3
Repetibilidad	(J1+J2) mm	+/- 0,01
	(J3) mm	+/- 0,01
	(J4) deg	+/- 0,01
Tiempo de ciclo estándar (s)*2		0,42
Velocidad de operación máx.	(J1+J2) mm/s	7200
	(J3) mm/s	1100
	(J4) deg/s	2600
(J4) admisible momento de inercia*3	Nominal (kg m ²)	0,005
	Máx. (kg m ²)	0,05
(J3) agarre (N)		100
Entorno de instalación		Estándar o limpio (ISO4, no se aplica ESD)
Tipo de montaje		Suelo
Peso (kg) (sin incluir los cables)		14
Controlador aplicable		RC90-B
Cable instalado para uso del cliente		1 cable D-sub de 15 clavijas, 1 cable RJ45 de 8 clavijas (CAT 5e)
Tubo neumático instalado para uso del cliente		2 de 6 mm Ø, 1 de 4 mm Ø: 0,59 Mpa (6 kgf/cm ²)
Potencia	(V)	AC200-240
Consumo energético*4	(kVA)	1,1
Longitud del cable (m)*5		3, 5, 10
Estándar de seguridad		Cumple con la directiva de la UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (Edición de 2007)

J1 = eje 1 J3 = eje 3

J2 = eje 2 J4 = eje 4

*1: no aplicar carga que exceda la máxima carga útil.

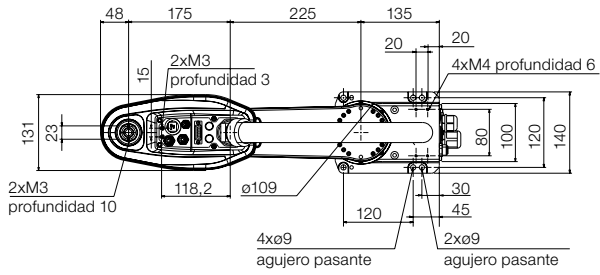
*2: tiempo de ciclo basado en movimiento de arco de ida y vuelta (300 mm horizontal, 25 mm vertical) con Accel de 120 % y carga útil de 2 kg (coordenadas de ruta optimizadas para máxima velocidad). Redondeado al tercer decimal.

*3: si el centro de gravedad está en el centro de cada brazo. Si el centro de gravedad no está en el centro de cada brazo, establece la cantidad de excentricidad mediante el comando INERTIA.

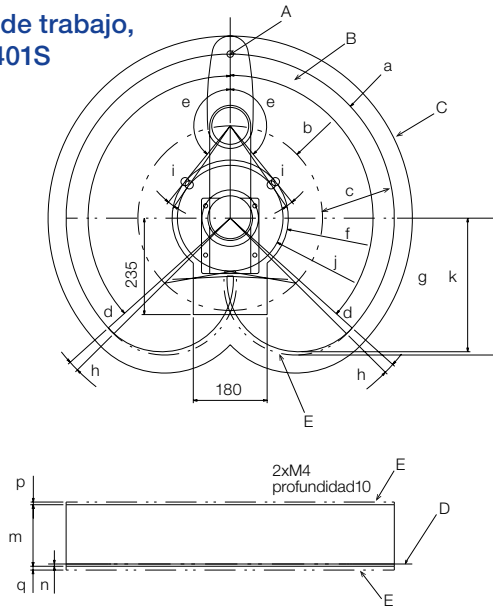
*4: depende el entorno de operación y el programa de uso.

*5: solo con cable estándar. No hay configuración para el cable flexible. De ser necesario, deberá realizarse una nueva MT o planificación de producto.

Vista desde arriba



Rango de trabajo, LS3-B401S



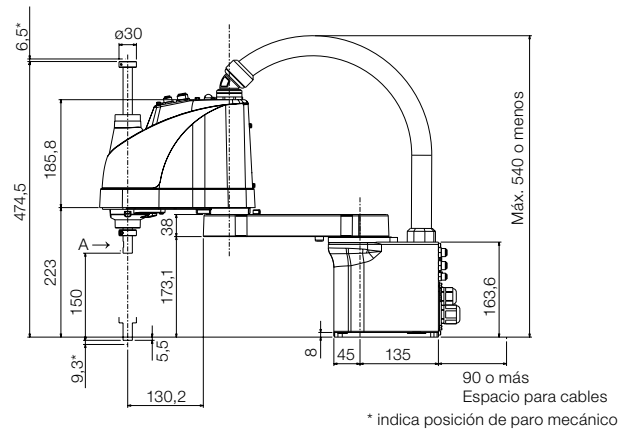
Rango de trabajo, Epson SCARA LS3-B

LS3-B401*

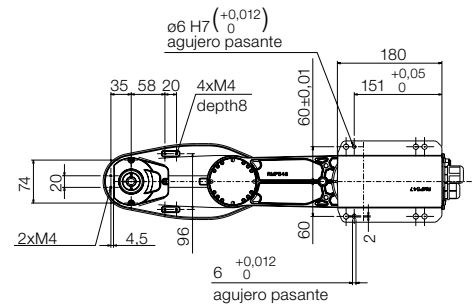
a	Longitud del brazo n.º 1 + brazo n.º 2 (mm)	400
b	Longitud del brazo n.º 1 (mm)	175
c	Longitud del brazo n.º 2 (mm)	225
d	(J1) ángulo de movimiento (deg)	132
e	(J2) ángulo de movimiento (deg)	141
f	Rango de movimiento (deg)	141,6
g	Rango de movimiento en la parte trasera (deg)	325,5
h	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)	2,8
i	Ángulo del freno mecánico (J2) (deg)	4,2
j	Área de freno mecánico (mm)	128,8
k	Freno mecánico área en la parte trasera (mm)	333,5
m	(J3) rango de movimiento (mm)	Estándar 150 Limpia 120
n	Distancia desde la cara de montaje de la base (mm)	Estándar 5,5 Limpia 9,5
p	(J3) freno mecánico área del extremo superior (mm)	Estándar 6,5 Limpia 10,5
q	(J3) freno mecánico área del extremo interior (mm)	Estándar 6,5 Limpia 10,5

A = centro de junta n.º 3
B = rango de movimiento
C = rango máximo
D = cara de montaje de la base
E = área limitada por un freno mecánico

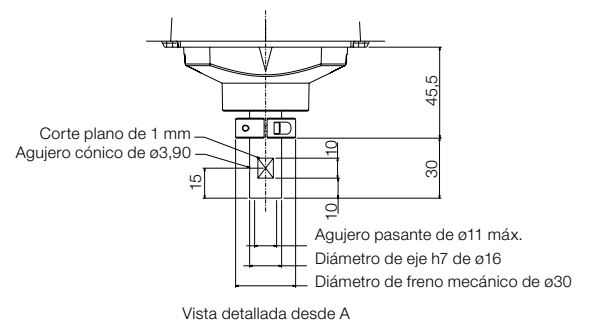
Vista lateral



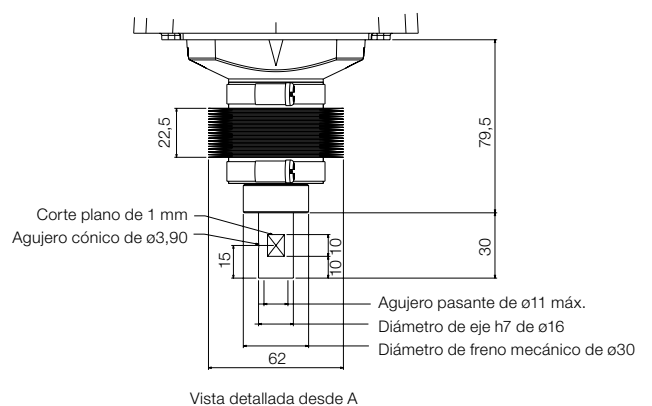
Vista trasera



Brida (estándar)



Brida (sala limpia)



Especificaciones técnicas



Nombre del modelo		LS6-B		
Número de modelo		LS6-B502S (LS6-B502C)	LS6-B602S (LS6-B602C)	LS6-B702S (LS6-B702C)
Carga útil*1	Nominal (kg)	2		
	Máx. (kg)	6		
Longitud del brazo (J1+J2)		500	600	700
		(J1)	225	325
		(J2)	275	
Repetibilidad	(J1+J2) mm	+/- 0,02		
	(J3) mm	+/- 0,01		
	(J4) deg	+/- 0,01		
Tiempo de ciclo estándar (s)*2		0,41	0,42	0,43
Rango de movimiento máx.	(J1) deg	+/- 132		
	(J2) deg	+/- 150		
	(J3) mm	200 (Limpia 170)		
	(J4) deg	+/- 360		
Velocidad de operación máx.	(J1+J2) mm/s	7120	7850	8590
	(J3) mm/s	1100		
	(J4) deg/s	2000		
(J4) momento de inercia admisible*3	Nominal (kg m ²)	0,01		
	Máx. (kg m ²)	0,12		
(J3) agarre (N)		100		
Tipo de montaje		Suelo		
Entorno de instalación		Estándar o limpio (ISO4, no se aplica ESD)		
Peso (kg) (sin incluir los cables)		17	17	18
Controlador aplicable		RC90-B		
Longitud del cable (m)*4		3, 5, 10		
Cable instalado para uso del cliente		1 cable D-sub de 15 clavijas, 1 cable RJ45 de 8 clavijas (CAT 5e)		
Tubo neumático instalado para uso del cliente		2 de 6 mm Ø, 1 de 4 mm Ø		
Estándar de seguridad		Cumple con la directiva de la UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (Edición de 2007)		

J1 = eje 1 J3 = eje 3

J2 = eje 2 J4 = eje 4

*1: no aplicar carga que exceda la máxima carga útil.

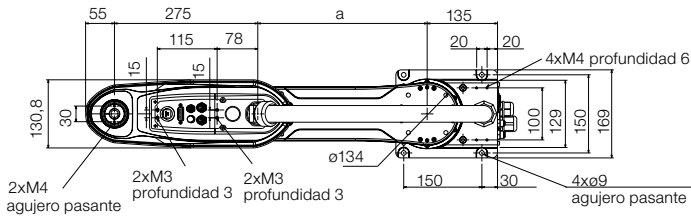
*2: tiempo de ciclo basado en movimiento de arco de ida y vuelta (300 mm horizontal, 25 mm vertical) con Accel de 120 % y carga útil de 2 kg (coordenadas de ruta optimizadas para máxima velocidad). Redondeado al tercer decimal.

*3: si el centro de gravedad está en el centro de cada brazo. Si el centro de gravedad no está en el centro de cada brazo, establezca la cantidad de excentricidad mediante el comando INERTIA.

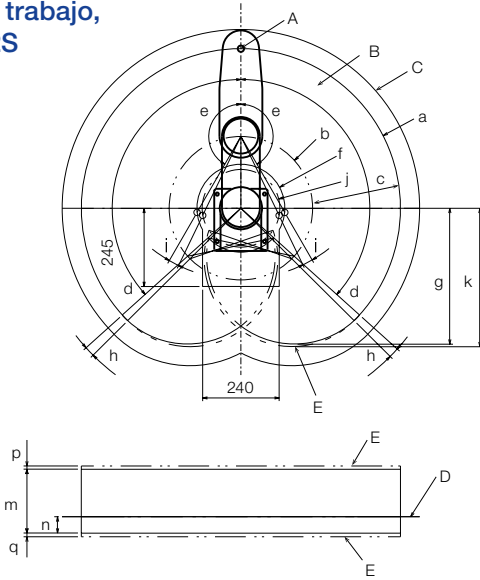
*4: solo con cable estándar. No hay configuración para el cable flexible. De ser necesario, deberá realizarse una nueva MT o planificación de producto.

*5: dado que el robot se monta y crea usando el equipo del cliente, el envío del robot incluye una "Declaración de incorporación de maquinaria parcialmente completa".

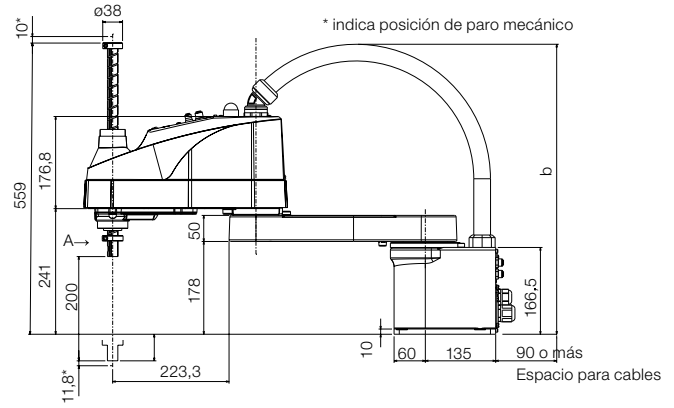
Vista desde arriba



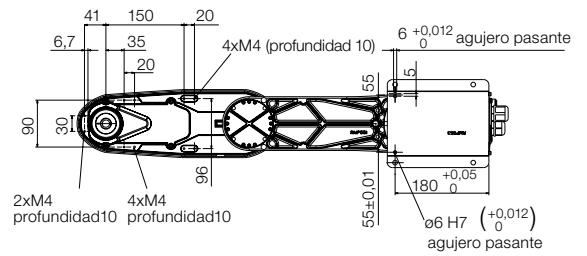
Rango de trabajo, LS6-B502S



Vista lateral



Vista trasera

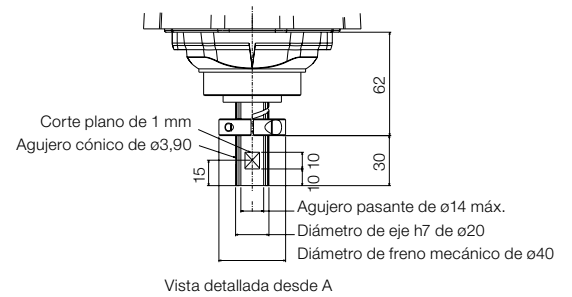


Rango de trabajo, Epson SCARA LS6-B

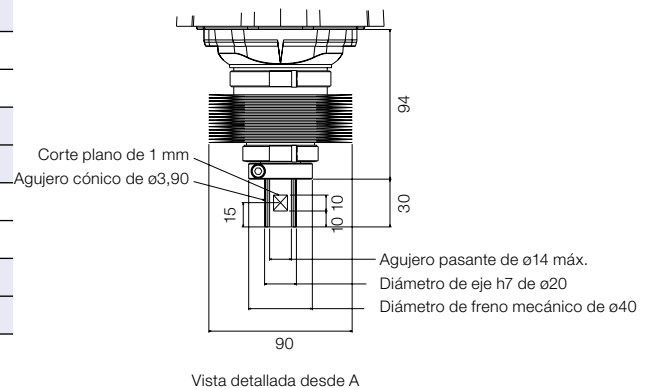
		LS6-B502*	LS6-B602*	LS6-B702*
a	Longitud del brazo n.º 1 + brazo n.º 2 (mm)	500	600	700
b	Longitud del brazo n.º 1 (mm)	225	325	425
c	Longitud del brazo n.º 2 (mm)		275	
d	(J1) ángulo de movimiento (deg)		132	
e	(J2) ángulo de movimiento (deg)		150	
f	Rango de movimiento (deg)	138,1	162,6	232
g	Rango de movimiento en la parte trasera (deg)	425,6	492,5	559,4
h	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)		2,8	
i	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)		4,2	
j	Área de freno mecánico (mm)	121,8	142,5	214
k	Freno mecánico área en la parte trasera (mm)	433,5	504	574,5
m	(J3) rango de movimiento (mm)	LS6-B**2S	200	
n	Distancia desde la cara de montaje de la base (mm)	LS6-B**2C	170	
		LS6-B**2C	530	
p	(J3) freno mecánico área del extremo superior (mm)	LS6-B**2S	10	
		LS6-B**2C	6	
q	(J3) freno mecánico área del extremo interior (mm)	LS6-B**2S	11,8	
		LS6-B**2C	9,8	

A = centro de junta n.º 3
B = rango de movimiento
C = rango máximo
D = cara de montaje de la base
E = área limitada por un freno mecánico

Brida (estándar)



Brida (sala limpia)



Especificaciones técnicas



Nombre del modelo		LS10-B		
Número de modelo		LS10-B60 *(LS10-B60* C)	LS10-B70 *(LS10-B70* C)	LS10-B80 *(LS10-B80* C)
Longitud del brazo (J1+J2)		600	700	800
Carga útil*1	Nominal (kg)	5		
	Máx. (kg)	10		
Repetibilidad	(J1+J2) (mm)	+/- 0,02	+/- 0,02	+/- 0,025
	(J3) mm	+/- 0,01		
	(J4) deg	+/- 0,01		
Tiempo de ciclo estándar (s)*2		Menos de 0,389	Menos de 0,409	Menos de 0,449
Velocidad de operación máx.	(J1+J2) mm/s	9100	9800	10 500
	(J3) mm/s	1100		
	(J4) deg/s	2500		
Momento de inercia admisible de junta n.º 4*3	Nominal (kg m²)	0,02		
	Máx. (kg m²)	0,3		
(J3) agarre (N)		200		
Tipo de montaje		Suelo		
Entorno de instalación		Estándar o limpio (ISO4, no se aplica ESD)		
Peso (kg) (sin incluir los cables)		22	22	23
Controlador aplicable		RC90-B		
Longitud del cable (m)*4		3, 5, 10		
Cable instalado para uso del cliente		1 cable D-sub de 15 clavijas, 1 cable RJ45 de 8 clavijas (CAT 5e)		
Tubo neumático instalado para uso del cliente		2 de 6 mm Ø, 1 de 4 mm Ø		
Potencia	(V)	AC200-240		
Consumo energético*4	(kVA)	1,8		
Longitud del cable (m)*5		3, 5, 10		
Estándar de seguridad		Cumple con la directiva de la UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (Edición de 2007)		

J1 = eje 1 J3 = eje 3

J2 = eje 2 J4 = eje 4

*1: no aplicar carga que exceda la máxima carga útil.

*2: tiempo de ciclo basado en movimiento de arco de ida y vuelta (300 mm horizontal, 25 mm vertical) con Accel de 120 % y carga útil de 2 kg (coordenadas de ruta optimizadas para máxima velocidad).

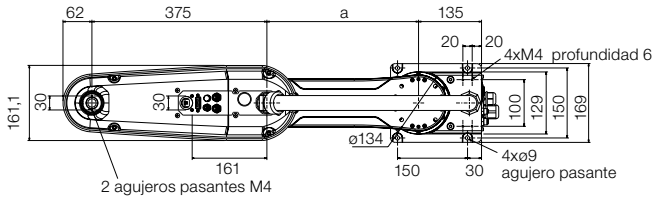
*3: si el centro de gravedad está en el centro de cada brazo. Si el centro de gravedad no está en el centro de cada brazo, establece la cantidad de excentricidad mediante el comando INERTIA.

Información interna de SEG:

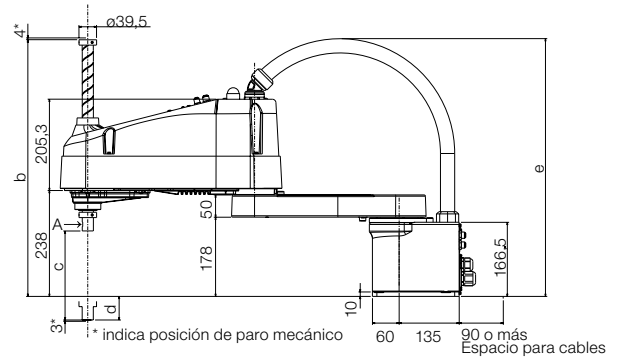
*4: depende del entorno de operación y el programa de uso.

*5: solo con cable estándar. No hay configuración para el cable flexible. De ser necesario, deberá realizarse una nueva MT o planificación de producto.

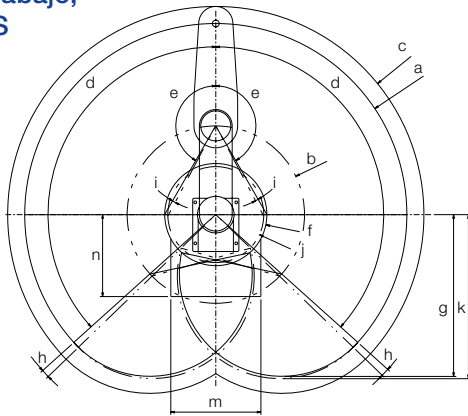
Vista desde arriba



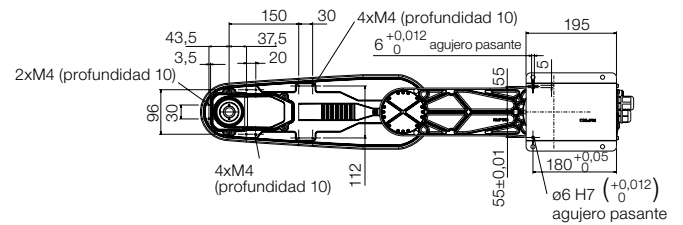
Vista lateral



Rango de trabajo, LS10-B602S



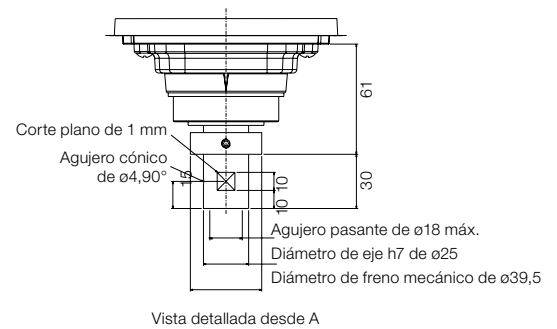
Vista trasera



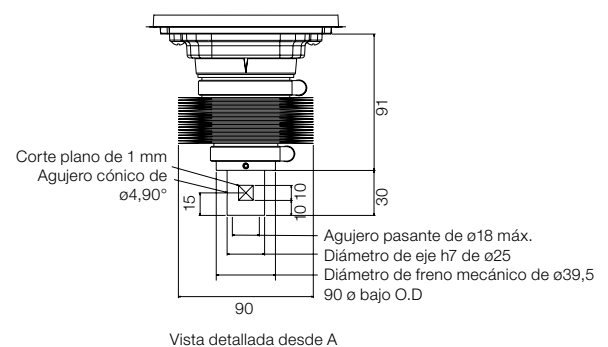
Rango de trabajo, Epson SCARA LS10-B

		LS10-B60**	LS10-B70**	LS10-B80**
a	Longitud del brazo n.º 1 + brazo n.º 2 (mm)	600	700	800
b	Longitud del brazo n.º 1 (mm)	225	325	425
c	Longitud del brazo n.º 2 (mm)		275	
d	(J1) ángulo de movimiento (deg)		132	
e	(J2) ángulo de movimiento (deg)		150	
f	Rango de movimiento (deg)	138,1	162,6	232
g	Rango de movimiento en la parte trasera (deg)	425,6	492,5	559,4
h	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)		2,8	
i	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)		4,2	
j	Área de freno mecánico (mm)	121,8	142,5	214
k	Área de freno mecánico en la parte trasera (mm)	433,5	504	574,5
m	(J3) rango de movimiento (mm)	LS10-B**2S	200	
n	Distancia desde la cara de montaje de la base (mm)	LS10-B**3S	300	
		LS10-B**2*	53	
p	(J3) freno mecánico área del extremo superior (mm)	LS10-B**3*	153	
		LS10-B**S	4	
q	(J3) freno mecánico área del extremo interior (mm)		3	

Brida (estándar)



Brida (sala limpia)



A = centro de junta n.º 3
B = rango de movimiento
C = rango máximo
D = cara de montaje de la base
E = área limitada por un freno mecánico

Especificaciones técnicas



Nombre del modelo		LS20-B	
Número de modelo		LS20-B804S (LS20-B804C)	LS20-BA04S (LS20-BA04C)
Longitud del brazo (J1+J2)		800	1000
Carga útil*1	Nominal (kg)	10	
	Máx. (kg)	20	
Repetibilidad	(J1+J2) (mm)	+/- 0,025	
	(J3) mm	+/- 0,01	
	(J4) deg	+/- 0,01	
Tiempo de ciclo estándar (s)*2		0,39	0,43
Velocidad de operación máx.	(J1+J2) mm/s	9940	11 250
	(J3) mm/s	2300	
	(J4) deg/s	1400	
(J4) momento de inercia admisible*3	Nominal (kg m ²)	0,05	
	Máx. (kg m ²)	1	
(J3) agarre (N)		250	
Tipo de montaje		Suelo	
Entorno de instalación		Estándar o limpio (ISO4, no se aplica ESD)	
Peso (kg) (sin incluir los cables)		48	51
Controlador aplicable		RC90 (sin polaridad)	
Cable instalado para uso del cliente		1 cable D-sub de 15 clavijas, 1 cable de 9 clavijas, 1 cable RJ45 de 8 clavijas (CAT 5e)	
Tubo neumático instalado para uso del cliente		2 de 6 mm Ø, 1 de 4 mm Ø	
Potencia	(V)	AC200-240	
Consumo energético*4	(kVA)	2,4	
Longitud del cable (m)*5		3, 5, 10	
Estándar de seguridad		Cumple con la directiva de la UE*5, KC, KCs ANSI/RIA R15.06-2012, NFPA 79 (Edición de 2007)	

J1 = eje 1 J3 = eje 3

J2 = eje 2 J4 = eje 4

*1: no aplicar carga que exceda la máxima carga útil.

*2: tiempo de ciclo basado en movimiento de arco de ida y vuelta (300 mm horizontal, 25 mm vertical) con Accel de 120 % y carga útil de 2 kg (coordenadas de ruta optimizadas para máxima velocidad).

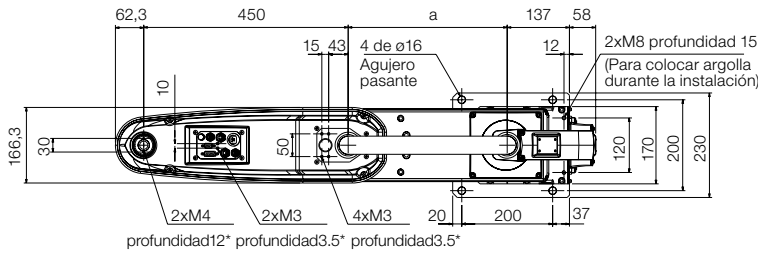
*3: si el centro de gravedad está en el centro de cada brazo. Si el centro de gravedad no está en el centro de cada brazo, establece la cantidad de excentricidad mediante el comando INERTIA.

*4: depende el entorno de operación y el programa de uso.

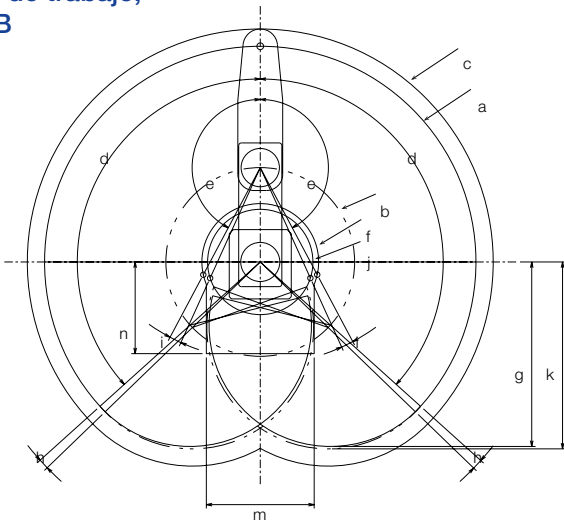
Solo para uso interno:

*5: solo con cable estándar. No hay configuración para el cable flexible. De ser necesario, deberá realizarse una nueva MT o planificación de producto.

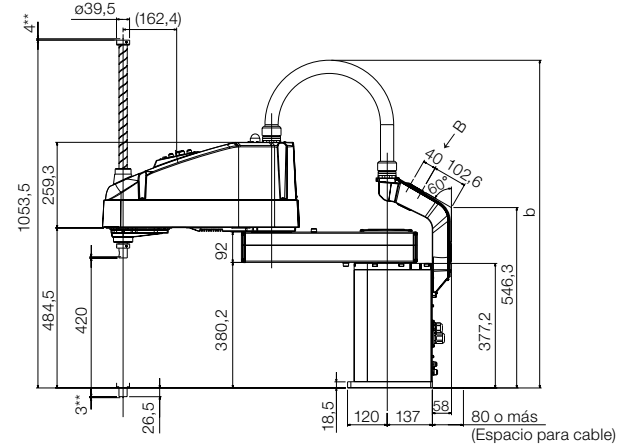
Vista desde arriba



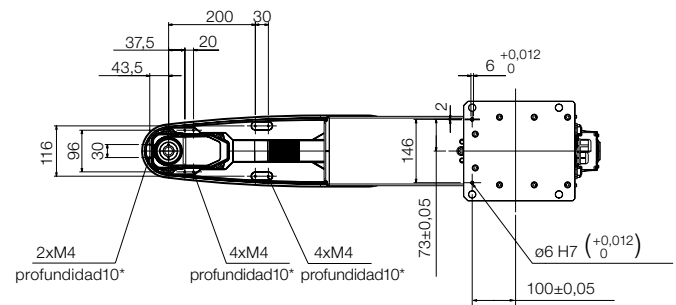
Rango de trabajo, LS20-B



Vista lateral



Vista trasera



Rango de trabajo, Epson SCARA LS20-B

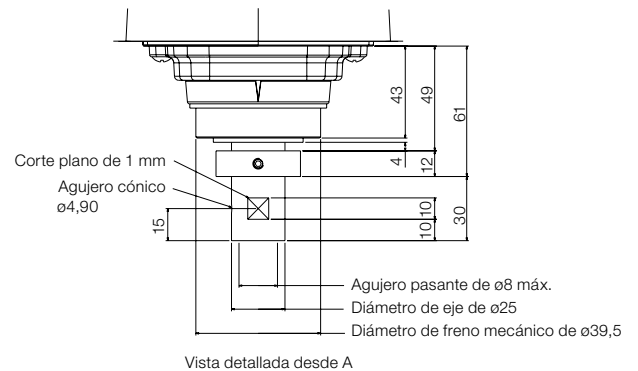
	LS20-B804*	LS20-BA04*
a	Longitud del brazo n.º 1 + brazo n.º 2 (mm)	800 1000
b	Longitud del brazo n.º 1 (mm)	350 550
c	Longitud del brazo n.º 2 (mm)	450
d	(J1) ángulo de movimiento (deg)	132
e	(J2) ángulo de movimiento (deg)	152
f	Rango de movimiento (deg)	216,5 260,7
g	Rango de movimiento en la parte trasera (deg)	684,2 818
h	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)	2
i	Ángulo del freno mecánico (J1) (deg)	3,6
j	Área de freno mecánico (mm)	195,3 232,8
k	Freno mecánico área en la parte trasera (mm)	693,1 832,1
m	(J3) rango de movimiento (mm)	LS20-B***S 420 LS20-B***C 390
n	Distancia desde la cara de montaje de la base (mm)	LS20-B***S 26,5 LS20-B***C 33,7
p	(J3) freno mecánico área del extremo superior (mm)	LS20-B***S 4 LS20-B***C 3,2
q	(J3) freno mecánico área del extremo interior (mm)	LS20-B***S 3 LS20-B***C 1,8

A = centro de junta n.º 3
B = rango de movimiento

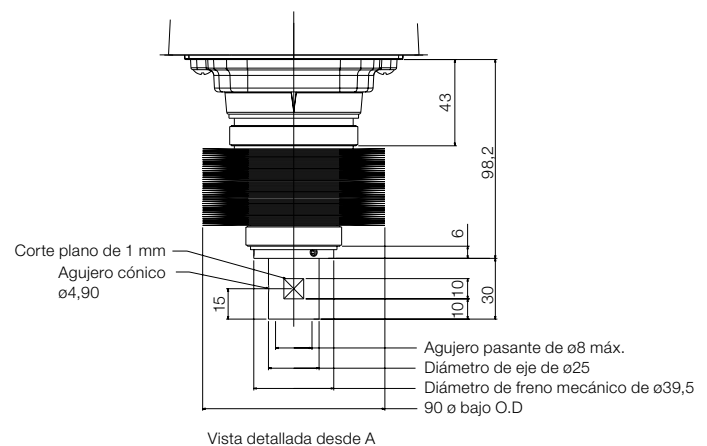
C = rango máximo
D = cara de montaje de la base

E = área limitada por un freno mecánico

Brida (estándar)



Brida (sala limpia)



Controlador RC90-B



Controlador RC90-B

Puertos	1 memoria USB, 1 dispositivo USB 1 puerto Ethernet 10/100 Base-T Canales de E/S estándar 24/16 - 8/8 como remoto 1 canal estándar RS-232C
CPU	Microprocesador de 32 bits
Opción de hardware	Consola de aprendizaje 2
Opciones de tarjeta de expansión	<p>Expansión de E/S 24/16, 2 tarjetas adicionales posibles</p> <p>Tarjetas de bus de campo subordinadas de E/S EtherCat, DeviceNet, Profibus, ProfiNet, CC-Link, Ethernet / IP, 1 tarjeta adicional de cada tipo posible</p> <p>Tarjetas principales de bus de campo de E/S Profibus, DeviceNet, Ethernet / IP, 1 tarjeta adicional de cada tipo posible</p> <p>Interfaz de serie RS-232C 2 canales por tarjeta, 2 tarjetas adicionales disponibles</p>
Opciones de software	RC+ API 7.0, anteriormente Guía VB External Control Point Motion (ECP) Constructor de interfaz gráfica
Entorno de desarrollo	RC+ 7.0 de Epson
Lenguaje de programación	Epson SPEL+ apto para multitarea
Valores de conexión	De 200 V a 240 V de CA, una fase de 50/60 Hz
Consumo energético	Hasta 2500 VA, dependiendo del modelo de manipulador
Temperatura ambiente	5-40 °C
Humedad relativa	De 20 % a 80 %, sin condensación
Equipo de seguridad	<p>Botón de parada de emergencia, puerta de seguridad, modo de baja potencia, freno de generador</p> <p>Detección de errores Freno de cable de codificador</p> <p>Detectores Sobrecarga de motor, error de velocidad del motor, par motor irregular (manipulador fuera de control), sobrecalentamiento de un módulo de controlador de motor, posicionamiento excesivo (error del servomotor, exceso de velocidad), error del servomotor, error de CPU, error de suma de comprobación de la memoria, caída de relé, voltaje excesivo, corte de voltaje principal, desvío de temperatura, error de ventilación</p>
Certificaciones	CE ANSI RIA R15.06-1999 Directiva de maquinaria de la CE 2006/42/EC
Dimensiones	380 × 350 × 180 mm
Precio	Incluido en el precio de SCARA Light

Pequeño, compacto y flexible, el RC90-B es ideal para celdas de trabajo pequeñas y puede instalarse en una cabina de control. Esta aplicación flexible puede manejarse como un sistema independiente o integrado.

Puede usarse como un esclavo en una red o como un dispositivo principal para controlar varios robots y dispositivos periféricos. Incluye interfaces de serie, tarjetas de ampliación E/S y un puerto Ethernet, aunque si necesitas entradas o salidas adicionales, puedes ampliar el sistema de forma económica y flexible para adaptarlo a tus necesidades.



Unidad operativa móvil TP2



Expansión de E/S

Tarjeta de expansión de E/S

Conjunto de cables de expansión de E/S

Conjunto de expansión de E/S (tarjeta, bloque y cable)



Interfaz de serie RS-232C



Tarjetas de bus de campo

Esclavo

Profibus, ProfiNet, DeviceNet, CC-Link, EtherCat

EtherNet/IP

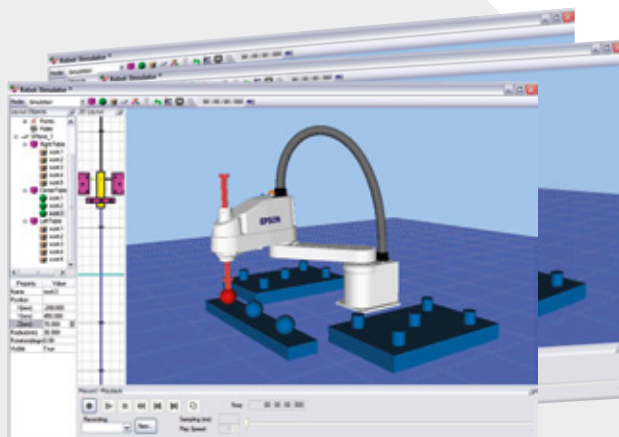
Principal

Profibus, DeviceNet, Ethernet/IP

Interfaz de desarrollo Epson RC+ 7.0 potente, eficiente e intuitiva

Gracias a su interfaz de control de Windows intuitiva, su estructura abierta y su procesamiento de imágenes integrado, programar aplicaciones es sorprendentemente fácil y rápido.

El exclusivo lenguaje de script SPEL+ desarrollado por Epson permite programar una amplia gama de movimientos robóticos: desde sencillas aplicaciones de *pick & place* a un complejo control de líneas de manipulación múltiple.



El simulador de Epson RC+ permite realizar pruebas, comparaciones y virtualizaciones de procesos antes de implementarlos en el robot.

Herramientas de software integradas para el entorno de desarrollo Epson RC+ 7.0

Comando

Editor de comandos de una línea.

Compilador

Comprobación de programas (sintaxis, definición, gama de valores y mucho más).

Depurador

Programa con puntos de detención / modo de pasos.

Funciones DLL

Acceso a funciones DLL externas.

Editor

Creación de programas SPEL+: ayuda en línea; comprobación de sintaxis; listas de etiquetas; detección y visualización en color de palabras clave, parámetros y comentarios; lista de parámetros; salto de definición.

Editor de texto de error

Creación de mensajes de error propios para aplicaciones específicas.

Gestión de archivos

Creación y acceso a archivos y bases de datos (Excel, Access, SQL).

Editor de etiquetas ES

Edición de nombres para E/S, marcadores y bus de campo de E/S para los tamaños de datos de bit, byte y palabra.

Monitor E/S

Visualización del estado de E/S, marcadores y bus de campo de E/S para tamaños de datos de bit, byte y palabra. Permite la creación de visualizaciones de usuario personalizadas.

Editor de macros

Creación de un programa de SPEL+ como ayuda de programación.

Administrador del robot

Contiene toda la información y elementos de control relevantes para los robots, insertados en ventanas claras: configuración, puntos de edición, parámetros de bucle, sistemas de coordinación de robot y herramientas, capacidad de carga y momento de inercia. Los puntos de disparo del robot pueden usarse para encenderlo o apagarlo, completar un restablecimiento o completar una carrera.

Editor de pila

Muestra las ramas de programación.

Historia del sistema

Registro de errores, eventos y advertencias (diagnósticos).

Administrador de tareas

Muestra multitareas llamadas, trampas y sus estados, además de la línea de programa actual.

Editor de variables

Muestra y permite editar de valores de variables actuales.

Responsable del mantenimiento

Crea, carga y muestra copias de seguridad o restablecimiento de controlador.

Simulador

Permite planear y visualizar procesos, y validar programas.

Opciones de software

Rastreador de transportador

Permite sincronizar la posición con el transportador desplazándose.

External Control Point (ECP)

Permite guiar el contorno de la pieza de trabajo de forma fácil y precisa junto con un punto externo.

Sensor de fuerza

Medición de fuerza del robot en tiempo real.

Constructor de interfaz gráfica

Para la creación fácil y rápida de una interfaz de usuario propia basada en el lenguaje de programación Epson SPEL+.

Reconocimiento óptico de caracteres (OCR)

Detecta fuentes y símbolos de forma fiable y comprueba la impresión, incluso en condiciones difíciles.

Sistema de movimiento PG

Lee la velocidad del transportador mediante codificadores.

API RC+

Permite integrar aplicaciones en software externo, desarrollar interfaces de usuario y usar bases de datos.

Opción de seguridad

Seguridad aumentada mediante la administración de usuario y el control de uso.

Vision Guide 7.0

Un potente sistema de procesamiento de imágenes de Epson.

Acerca de Epson

Epson Robotic Solutions es uno de los principales proveedores de sistemas de robot de alta tecnología que cuenta con reconocimiento mundial por su fiabilidad. La gama de productos incluye robots de seis ejes, LS- básicos, y las series T- y VT-. Además, incluye los robots de la serie N- y Spider especiales desarrollados por Epson y el innovador robot Dual Arm. Así mismo, también existen controles de procesamiento de imágenes y el Epson Force Sensor para aplicaciones controladas por fuerza.

Esto da a Epson Robotic Solutions una de las gamas de robots industriales de alta precisión más completas del mundo, lo que los convierte en innovadores para procesos de automatización controlados de forma inteligente.

Innovación tecnológica

1982

Por primera vez, los robots SCARA de Epson están disponibles en el mercado japonés

1986

Primer robot de sala limpia de clase 1

1997

Primer controlador basado en PC

2008

Invencción del robot G3 SCARA optimizado para brazo izquierdo o derecho

2009

Invencción del Spider, un robot SCARA único sin zonas muertas

2013

Primera aplicación de los sensores Epson QMEMS® a la robótica, lo que reduce las vibraciones cinemáticas en 6 ejes

2014

Sistema de visión compacto de Epson CV2: equipo propio de procesamiento de imágenes ultrarrápido de Epson

2016

Serie N2 de Epson: primer robot de 6 ejes con brazo plegable, extremadamente compacto y que ahorra espacio

2017

Robot Dual Arm de Epson con una geometría de brazo inspirada en la fisiología humana, así como sensores integrados como cámaras, sensores de fuerza y acelerómetros

Soporte preventa y posventa

Estudios de viabilidad para permitir una completa planificación y seguridad del proyecto

Soporte para planificación e implementación

Seminarios de introducción, cursos de mantenimiento y programación, formación de operadores

Conceptos de mantenimiento individual e inspección

Servicio de línea directa, servicio de reparación *in situ*

Almacenamiento de piezas de repuesto central

Garantiza que la línea de producción da lo máximo de sí

Sistemas de robot de Epson: precisos, rápidos y fiables

Nuestros robots trabajan en conjunto para apilar, serrar, fresar, taladrar, moler, montar, mover y construir. Trabajan de forma precisa y a una velocidad impresionante en estas y otras muchas tareas, a menudo las 24 horas del día.

Nuestra cartera de productos incluye una de las gamas de modelos SCARA más amplia a nivel mundial, robots de 6 ejes, controladores y software.



Robots Spider de Epson

El milagro económico. Gracias a su diseño único, el Spider de Epson puede alcanzar cualquier rincón de su área de trabajo a la vez que logra tiempos de ciclo inigualables.



Robots SCARA de Epson

Trabajan de forma precisa incluso a alta velocidad. Epson tiene la gama más grande de los compactos y potentes robots SCARA, con más de 400 modelos.

Descubre todo el potencial de los sistemas de robot de Epson

Como servicio, ofrecemos un programa de soporte preventa y posventa completo, que incluye:

Estudios de viabilidad para permitir una máxima planificación y seguridad del proyecto

Soporte para planificación e implementación

Seminarios de introducción, cursos de mantenimiento y programación, formación de operadores

Conceptos de mantenimiento individual e inspección

Servicio de línea directa, servicio de reparación *in situ*

Almacenamiento de piezas de repuesto central



Controladores Epson

Gran rendimiento en un espacio pequeño. Los controladores Epson se basan en sistemas integrados robustos y pueden controlar manipuladores y periféricos.



Robot de 6 ejes de Epson

Flexibilidad mediante ejes rotativos. La precisión de apuntado y seguimiento permite la ejecución de procesos de trabajo complejos.

Centro de soluciones industriales de Epson: encuentra tu solución



Prueba todos los robots de Epson en funcionamiento. Crea, simula y mejora tu aplicación de automatización en una celda de taller con la ayuda de nuestros expertos. La celda puede controlarse y conectarse mediante sistemas de bus de campo convencionales. Además, podemos proporcionarte periféricos modernos como un sistema de rastreador de transportador y visión.

Concertar una cita

Llámanos
+49 (0) 2159 538 1800

o envía un correo electrónico a
info.rs@epson.de

Epson Deutschland GmbH
Soluciones robóticas
Otto-Hahn-Straße 4
40670 Meerbusch

Teléfono: **+49 (0) 2159 538 1800**
Fax: **+49 (0) 2159 538 3170**
Correo electrónico: **info.rs@epson.de**
www.epson.de/robots

Epson America, Inc.
www.epsonrobots.com

Seiko Epson Corp
<http://global.epson.com/products/robots/>

Epson China Co, Ltd.
www.epson.com.cn/robots/

Comprometidos con la responsabilidad social y corporativa

En Epson nos comprometemos a desarrollar productos respetuosos con el medio ambiente, de modo que aplicamos un criterio de sostenibilidad desde que estos se conciben hasta que devienen productos acabados. Ayudamos a los clientes a reconocer los beneficios medioambientales aportados por la tecnología, tanto si es redefiniendo la fabricación a través de la robótica más innovadora, ahorrando energía con nuestra tecnología de impresión para oficinas o revolucionando la impresión textil mediante soluciones digitales.



Estamos comprometidos con todos y cada uno de los 17 objetivos de desarrollo sostenible de las Naciones Unidas y con las metas de la economía circular. Ofrecemos innovaciones sostenibles porque reconocemos que las elecciones que tomamos, ya sea como organizaciones, particulares o como sociedad, serán esenciales para nuestro éxito compartido.

El contenido de esta publicación no ha sido aprobado por las Naciones Unidas y no refleja las opiniones de esta organización, sus funcionarios o los Estados miembros (www.un.org/sustainabledevelopment).